ROBO CYLINDER

# 単軸ロボット
# RS シリーズ
# 回転タイプ
# 取扱説明書

第 3 版

**RS-30, RS-60**

株式会社アイエイアイ

# お使いになる前に

この度は、当社の製品をお買い上げ頂き、ありがとうございます。

この取扱説明書は本製品の取扱い方法や構造、保守等について解説しており、安全にお使い頂く為に必要な情報を記載しています。

本製品をお使いになる前に必ずお読み頂き、十分理解した上で安全にお使い頂きますよう、お願い致します。
製品に同梱の CD または DVD には、当社製品の取扱説明書が収録されています。
製品のご使用につきましては、該当する取扱説明書の必要部分をプリントアウトするか、またはパソコンで表示してご利用ください。

お読みになった後も取扱説明書は、本製品を取り扱われる方が、必要な時にすぐ読むことができるように保管してください。

## 【重要】

- この取扱説明書は、本製品専用に書かれたオリジナルの説明書です。
- この取扱説明書に記載されている以外の運用はできません。記載されている以外の運用をした結果につきましては、一切の責任を負いかねますのでご了承ください。
- この取扱説明書に記載されている事柄は、製品の改良にともない予告なく変更させて頂く場合があります。
- この取扱説明書の内容について、ご不審やお気付きの点などがありましたら、「アイエイアイお客様センターエイト」もしくは最寄りの当社営業所までお問合わせください。
- この取扱説明書の全部または一部を無断で使用・複製することはできません。
- 本文中における会社名、商品名は、各社の商標または登録商標です。

# 目　次

安全ガイド ..... 1
取扱い上の注意 ..... 9
各部の名称 ..... 10

1.　仕様の確認 ..... 11
　1.1　製品の確認 ..... 11
　　1.1.1　構成品 ..... 11
　　1.1.2　本製品関連用コントローラの取扱説明書 ..... 11
　　1.1.3　型式銘板の見方 ..... 12
　　1.1.4　型式の見方 ..... 13
　1.2　仕様 ..... 14
　1.3.　オプション ..... 16
　　1.3.1　キー溝付き（型式：K） ..... 16
　　1.3.2　原点リミットスイッチ（型式：L） ..... 16
　1.4.　モータ・エンコーダケーブル ..... 17
　　1.4.1　モータケーブル（XSEL-J/K/P/Q、SSEL、SCON 用） ..... 17
　　1.4.2　エンコーダケーブル（XSEL-J/K 用） ..... 17
　　1.4.3　リミットスイッチケーブル（XSEL-J/K 用） ..... 18
　　1.4.4　エンコーダケーブル（XSEL-P/Q、SSEL、SCON、LS 付仕様 接続用） ..... 18
2.　設置 ..... 19
　2.1　運搬 ..... 19
　2.2　設置および保管・保存環境 ..... 21
　2.3　設置方法 ..... 22
3.　コントローラとの接続 ..... 25
4.　運転条件 ..... 30
　4.1　負荷イナーシャ ..... 30
　4.2　積載物の荷重 ..... 32
5.　保守点検 ..... 33
　5.1　点検項目と点検時期 ..... 33
　5.2　外部目視検査 ..... 33
　5.3　清掃 ..... 33
6.　外形図 ..... 34
　6.1　RS-30 ..... 34
　6.2　RS-60 ..... 34
7.　寿命 ..... 35
8.　保証 ..... 38
　8.1　保証期間 ..... 38
　8.2　保証の範囲 ..... 38
　8.3　保証の実施 ..... 38
　8.4　責任の制限 ..... 39
　8.5　規格法規等への適合性および用途の条件 ..... 39
　8.6　その他の保証外項目 ..... 39

変更履歴 ..... 40

# 安全ガイド

安全ガイドは、製品を正しくお使い頂き、危険や財産の損害を未然に防止するために書かれたものです。製品のお取扱い前に必ずお読みください。

## 産業用ロボットに関する法令および規格

機械装置の安全方策としては、国際工業規格 ISO/DIS12100「機械類の安全性」において、一般論として次の 4 つを規定しています。

安全方策
- 本質安全設計
- 安全防護…… 安全柵など
- 追加安全方策…… 非常停止装置など
- 使用上の情報…… 危険表示・警告、取扱説明書

これに基づいて国際規格 ISO/IEC で階層別に各種規格が構築されています。
産業用ロボットの安全規格は以下のとおりです。

タイプＣ規格（個別安全規格）→ ISO10218（マニピュレーティング産業ロボット－安全性）
→ JIS B 8433（産業用マニピュレーティングロボット－安全性）

また産業用ロボットの安全に関する国内法は、次のように定められています。

労働安全衛生法 第 59 条
危険または有害な業務に従事する労働者に対する特別教育の実施が義務付けられています。

労働安全衛生規則
第 36 条 ……特別教育を必要とする業務
- 第 31 号（教示等）…… 産業用ロボット（該当除外あり）の教示作業等について
- 第 32 号（検査等） 産業用ロボット（該当除外あり）の検査、修理、調整作業等について

第 150 条……産業用ロボットの使用者の取るべき措置

# 労働安全衛生規則の産業用ロボットに対する要求事項

| 作業エリア | 作業状態 | 駆動源のしゃ断 | 措　置 | 規　定 |
|---|---|---|---|---|
| 可動範囲外 | 自動運転中 | しない | 運転開始の合図 | 104 条 |
| | | | 柵、囲いの設置等 | 150 条の 4 |
| 可動範囲内 | 教示等の作業時 | する（運転停止含む） | 作業中である旨の表示等 | 150 条の 3 |
| | | しない | 作業規定の作成 | 150 条の 3 |
| | | | 直ちに運転を停止できる措置 | 150 条の 3 |
| | | | 作業中である旨の表示等 | 150 条の 3 |
| | | | 特別教育の実施 | 36 条 31 号 |
| | | | 作業開始前の点検等 | 151 条 |
| | 検査等の作業時 | する | 運転を停止して行う | 150 条の 5 |
| | | | 作業中である旨の表示等 | 150 条の 5 |
| | | しない（やむをえず運転中に行う場合） | 作業規定の作成 | 150 条の 5 |
| | | | 直ちに運転停止できる措置 | 150 条の 5 |
| | | | 作業中である旨の表示等 | 150 条の 5 |
| | | | 特別教育の実施（清掃・給油作業を除く） | 36 条 32 号 |

# 当社の産業用ロボット該当機種

労働省告知第 51 号および労働省労働基準局長通達（基発第 340 号）により、以下の内容に該当するものは、産業用ロボットから除外されます。

（1）単軸ロボットでモータワット数が 80W 以下の製品
（2）多軸組合せロボットで X・Y・Z 軸が 300mm 以内、かつ回転部が存在する場合はその先端を含めた最大可動範囲が 300mm 立方以内の場合
（3）多関節ロボットで可動半径および Z 軸が 300mm 以内の製品

当社カタログ掲載製品のうち産業用ロボットの該当機種は以下のとおりです。

1. 単軸ロボシリンダ
   RCS2/RCS2CR-SS8□、RCS3/RCS3CR/RCS3P/RCS3PCR でストローク 300mm を超えるもの
2. 単軸ロボット
   次の機種でストローク 300mm を超え、かつモータ容量 80W を超えるもの
   ISA/ISPA, ISB/ISPB, SSPA, ISDA/ISPDA, ISWA/ISPWA, IF, FS, NS
3. リニアサーボアクチュエータ
   ストローク 300mm を超える全機種
4. 直交ロボット
   1～3 項の機種のいづれかを 1 軸でも使用するもの
5. IX スカラロボット
   アーム長 300mm を超える全機種
   （IX-NNN1205/1505/1805/2515、NNW2515、NNC1205/1505/1805/2515 を除く全機種）

# 当社製品の安全に関する注意事項

ロボットのご使用にあたり、各作業内容における共通注意事項を示します。

| No. | 作業内容 | 注意事項 |
|---|---|---|
| 1 | 機種選定 | ●本製品は、高度な安全性を必要とする用途には企画、設計されていませんので、人命を保証できません。従って、次のような用途には使用しないでください。<br>①人命および身体の維持、管理などに関わる医療機器<br>②人の移動や搬送を目的とする機構、機械装置<br>（車両・鉄道施設・航空施設など）<br>③機械装置の重要保安部品(安全装置など)<br>●製品は仕様範囲外で使用しないでください。著しい寿命低下を招き、製品故障や設備停止の原因となります。<br>●次のような環境では使用しないでください。<br>①可燃性ガス、発火物、引火物、爆発物などが存在する場所<br>②放射能に被爆する恐れがある場所<br>③周囲温度や相対湿度が仕様の範囲を超える場所<br>④直射日光や大きな熱源からの輻射熱が加わる場所<br>⑤温度変化が急激で結露するような場所<br>⑥腐食性ガス(硫酸、塩酸など)がある場所<br>⑦塵埃、塩分、鉄粉が多い場所<br>⑧本体に直接振動や衝撃が伝わる場所<br>●垂直に使用するアクチュエータは、ブレーキ付きの機種を選定してください。ブレーキがない機種を選定すると、電源をオフしたとき可動部が落下し、けがやワークの破損などの事故を起こすことがあります。 |
| 2 | 運搬 | ●重量物を運ぶ場合には 2 人以上で運ぶ、または、クレーンなどを使用してください。<br>●2 人以上で作業を行なう場合は、主と従の関係を明確にし、声を掛け合い、安全を確認しながら作業を行なってください。<br>●運搬時は、持つ位置、重量、重量バランスを考慮し、ぶつけたり落下しないように充分な配慮をしてください。<br>●運搬は適切な運搬手段を用いて行ってください。<br>クレーンの使用可能なアクチュエータには、アイボルトが取り付けられているか、または取付用タップ穴が用意されていますので、個々の取扱説明書に従って行ってください。<br>●梱包の上には乗らないでください。<br>●梱包が変形するような重い物は載せないでください。<br>●能力が 1t 以上のクレーンを使用する場合は、クレーン操作、玉掛けの有資格者が作業を行ってください。<br>●クレーンなどを使用する場合は、クレーンなどの定格荷重を超える荷物は絶対に吊らないでください。<br>●荷物にふさわしい吊具を使用してください。吊具の切断荷重などに安全を見込んでください。また、吊具に損傷がないか確認してください。<br>●吊った荷物に人は乗らないでください。<br>●荷物を吊ったまま放置しないでください。<br>●吊った荷物の下に入らないでください。 |
| 3 | 保管・保存 | ●保管・保存環境は設置環境に準じますが、特に結露の発生がないように配慮してください。<br>●地震などの天災により、製品の転倒、落下がおきないように考慮して保管してください。 |

| No. | 作業内容 | 注意事項 |
|---|---|---|
| 4 | 据付け・<br>立ち上げ | (1) ロボット本体・コントローラ等の設置<br>●製品(ワークを含む)は、必ず確実な保持、固定を行ってください。製品の転倒、落下、異常動作等によって破損およびけがをする恐れがあります。また、地震などの天災による転倒や落下にも備えてください。<br>●製品の上に乗ったり、物を置いたりしないでください。転倒事故、物の落下によるけがや製品破損、製品の機能喪失・性能低下・寿命低下などの原因となります。<br>●次のような場所で使用する場合は、遮蔽対策を十分行ってください。<br>①電気的なノイズが発生する場所<br>②強い電界や磁界が生じる場所<br>③電源線や動力線が近傍を通る場所<br>④水、油、薬品の飛沫がかかる場所 |
| | | (2) ケーブル配線<br>●アクチュエータ～コントローラ間のケーブルやティーチングツールなどのケーブルは当社の純正部品を使用してください。<br>●ケーブルに傷をつけたり、無理に曲げたり、引っ張ったり、巻きつけたり、挟み込んだり、重いものを載せたりしないでください。漏電や導通不良による火災、感電、異常動作の原因になります。<br>●製品の配線は、電源をオフして誤配線がないように行ってください。<br>●直流電源(+24V)を配線する時は、+/-の極性に注意してください。<br>接続を誤ると火災、製品故障、異常動作の恐れがあります。<br>●ケーブルコネクタの接続は、抜け・ゆるみのないように確実に行ってください。火災、感電、製品の異常動作の原因になります。<br>●製品のケーブルの長さを延長または短縮するために、ケーブルの切断再接続は行わないでください。火災、製品の異常動作の原因になります。 |
| | | (3) 接地<br>●接地は、感電防止、静電気帯電の防止、耐ノイズ性能の向上および不要な電磁放射の抑制には必ず行わなければなりません。<br>●コントローラの AC 電源ケーブルのアース端子および制御盤のアースプレートは、必ず線径 0.5mm$^2$（AWG20 相当）以上のより線で接地工事をしてください。保安接地は、負荷に応じた線径が必要です。規格（電気設備技術基準）に基づいた配線を行ってください。<br>●接地は D 種（旧第三種、接地抵抗 100Ω以下）接地工事を施工してください。 |

| No. | 作業内容 | 注意事項 |
|---|---|---|
| 4 | 据付け・<br>立ち上げ | (4) 安全対策<br>●2 人以上で作業を行なう場合は、主と従の関係を明確にし、声を掛け合い、安全を確認しながら作業を行なってください。<br>●製品の動作中または動作できる状態の時は、ロボットの可動範囲に立ち入ることができないような安全対策(安全防護柵など)を施してください。動作中のロボットに接触すると死亡または重傷を負うことがあります。<br>●運転中の非常事態に対し、直ちに停止することができるように非常停止回路を必ず設けてください。<br>●電源投入だけで起動しないよう安全対策を施してください。製品が急に起動し、けがや製品破損の原因になる恐れがあります。<br>●非常停止解除や停電後の復旧だけで起動しないよう、安全対策を施してください。人身事故、装置の破損などの原因となります。<br>●据付・調整などの作業を行う場合は、「作業中、電源投入禁止」などの表示をしてください。不意の電源投入により感電やけがの恐れがあります。<br>●停電時や非常停止時にワークなどが落下しないような対策を施してください。<br>●必要に応じて保護手袋、保護めがね、安全靴を着用して安全を確保してください。<br>●製品の開口部に指や物を入れないでください。けが、感電、製品破損、火災などの原因になります。<br>●垂直に設置しているアクチュエータのブレーキを解除する時は、自重で落下して手を挟んだり、ワークなどを損傷しないようにしてください。 |
| 5 | 教示 | ●2 人以上で作業を行なう場合は、主と従の関係を明確にし、声を掛け合い、安全を確認しながら作業を行なってください。<br>●教示作業はできる限り安全防護柵外から行ってください。やむをえず安全防護柵内で作業する時は、「作業規定」を作成して作業者への徹底を図ってください。<br>●安全防護柵内で作業する時は、作業者は手元非常停止スイッチを携帯し、異常発生時にはいつでも動作停止できるようにしてください。<br>●安全防護柵内で作業する時は、作業者以外に監視人をおいて、異常発生時にはいつでも動作停止できるようにしてください。また第三者が不用意にスイッチ類を操作することのないよう監視してください。<br>●見やすい位置に「作業中」である旨の表示をしてください。<br>●垂直に設置しているアクチュエータのブレーキを解除する時は、自重で落下して手を挟んだり、ワークなどを損傷しないようにしてください。<br>※安全防護柵・・・安全防護柵がない場合は、可動範囲を示します。 |
| 6 | 確認運転 | ●2 人以上で作業を行なう場合は、主と従の関係を明確にし、声を掛け合い、安全を確認しながら作業を行なってください。<br>●教示およびプログラミング後は、1 ステップずつ確認運転をしてから自動運転に移ってください。<br>●安全防護柵内で確認運転をする時は、教示作業と同様にあらかじめ決められた作業手順で作業を行ってください。<br>●プログラム動作確認は、必ずセーフティ速度で行ってください。プログラムミスなどによる予期せぬ動作で事故をまねく恐れがあります。<br>●通電中に端子台や各種設定スイッチに触れないでください。感電や異常動作の恐れがあります。 |

| No. | 作業内容 | 注意事項 |
|---|---|---|
| 7 | 自動運転 | ●自動運転を開始する前、あるいは停止後の再起動の際には、安全防護柵内に人がいないことを確認してください。<br>●自動運転を開始する前には、関連周辺機器がすべて自動運転に入ることのできる状態にあり、異常表示がないことを確認してください。<br>●自動運転の開始操作は、必ず安全防護柵外から行うようにしてください。<br>●製品に異常な発熱、発煙、異臭、異音が生じた場合は、直ちに停止して電源スイッチをオフしてください。火災や製品破損の恐れがあります。<br>●停電した時は電源スイッチをオフしてください。停電復旧時に製品が突然動作し、けがや製品破損の原因になることがあります。 |
| 8 | 保守・点検 | ●2 人以上で作業を行なう場合は、主と従の関係を明確にし、声を掛け合い、安全を確認しながら作業を行なってください。<br>●作業はできる限り安全防護柵外から行ってください。やむをえず安全防護柵内で作業する時は、「作業規定」を作成して作業者への徹底を図ってください。<br>●安全防護柵内で作業を行う場合は、原則として電源スイッチをオフしてください。<br>●安全防護柵内で作業する時は、作業者は手元非常停止スイッチを携帯し、異常発生時にはいつでも動作停止できるようにしてください。<br>●安全防護柵内で作業する時は、作業者以外に監視人をおいて、異常発生時にはいつでも動作停止できるようにしてください。また第三者が不用意にスイッチ類を操作することのないよう監視してください。<br>●見やすい位置に「作業中」である旨の表示をしてください。<br>●ガイド用およびボールネジ用グリースは、各機種の取扱説明書により適切なグリースを使用してください。<br>●絶縁耐圧試験は行わないでください。製品の破損の原因になることがあります。<br>●垂直に設置しているアクチュエータのブレーキを解除する時は、自重で落下して手を挟んだり、ワークなどを損傷しないようにしてください。<br>●サーボオフすると、スライダーやロッドが停止位置からずれることがあります。不要動作による、けがや損傷をしない様にしてください。<br>●カバーや取り外したねじ等は紛失しないよう注意し、保守・点検完了後は必ず元の状態に戻して使用してください。<br>不完全な取り付けは製品破損やけがの原因となります。<br>※安全防護柵・・・安全防護柵がない場合は、可動範囲を示します。 |
| 9 | 改造・分解 | ●お客様の独自の判断に基づく改造、分解組立て、指定外の保守部品の使用は行わないでください。 |
| 10 | 廃棄 | ●製品が使用不能、または不要になって廃棄する場合は、産業廃棄物として適切な廃棄処理をしてください。<br>●廃棄のためアクチュエータを取り外す場合は、落下等に考慮し、ねじの取り外しを行ってください。<br>●製品の廃棄時は、火中に投じないでください。製品が破裂したり、有毒ガスが発生する恐れがあります |
| 11 | その他 | ●ペースメーカなどの医療機器を装着された方は、影響を受ける場合がありますので、本製品および配線には近づかないようにしてください。<br>●海外規格への対応は、海外規格対応マニュアルを確認してください。<br>●アクチュエータおよびコントローラの取扱は、それぞれの専用取扱説明書に従い、安全に取り扱ってください。 |

# 注意表示について

各機種の取扱説明書には、安全事項を以下のように「危険」「警告」「注意」「お願い」にランク分けして表示しています。

| レベル | 危害・損害の程度 | シンボル |
|---|---|---|
| 危険 | 取扱いを誤ると、死亡または重傷に至る危険が差し迫って生じると想定される場合 | 危　険 |
| 警告 | 取扱いを誤ると、死亡または重傷に至る可能性が想定される場合 | 警　告 |
| 注意 | 取扱いを誤ると、傷害または物的損害の可能性が想定される場合 | 注　意 |
| お願い | 傷害の可能性はないが、本製品を適切に使用するために守っていただきたい内容 | お願い |

# 取扱い上の注意

1. 速度、加減速度は、定格以上の設定は行わないでください。

   速度および加減速度を許容値を超えて運転した場合、異音・振動発生、故障および寿命の低下の原因となります。

2. 負荷イナーシャ、許容負荷モーメントは、許容値以内としてください。

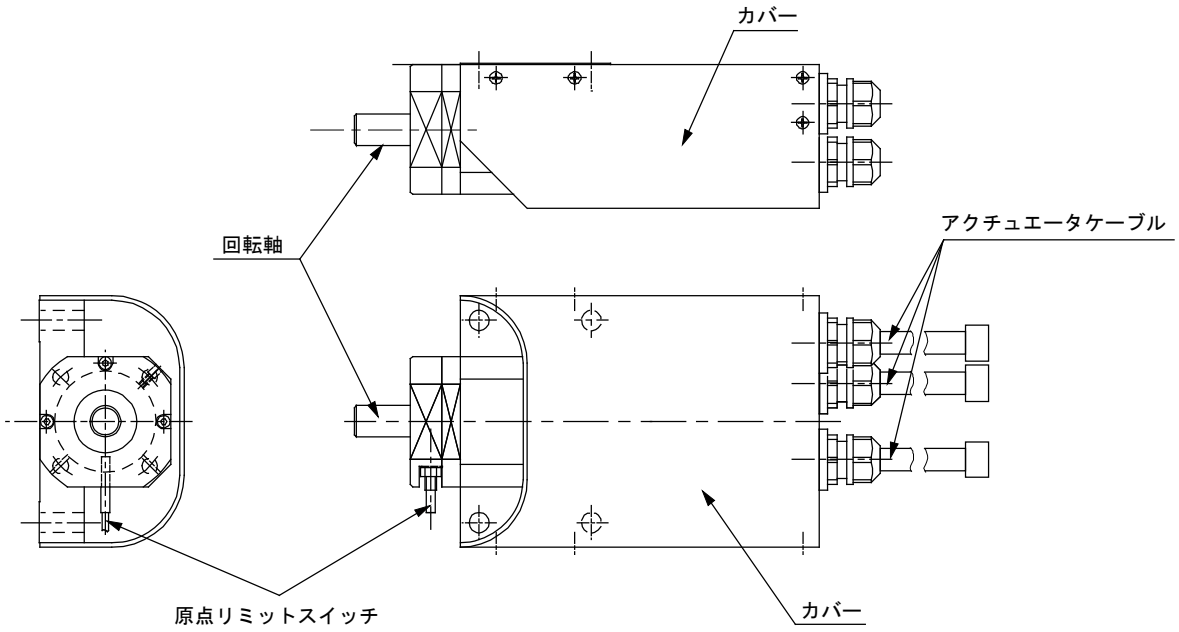
   負荷イナーシャ、許容負荷モーメント以上の負荷で運転した場合、異音・振動発生、故障および寿命の低下の原因となります。

3. 製品の使用条件、使用環境、使用範囲を守ってお使いください。

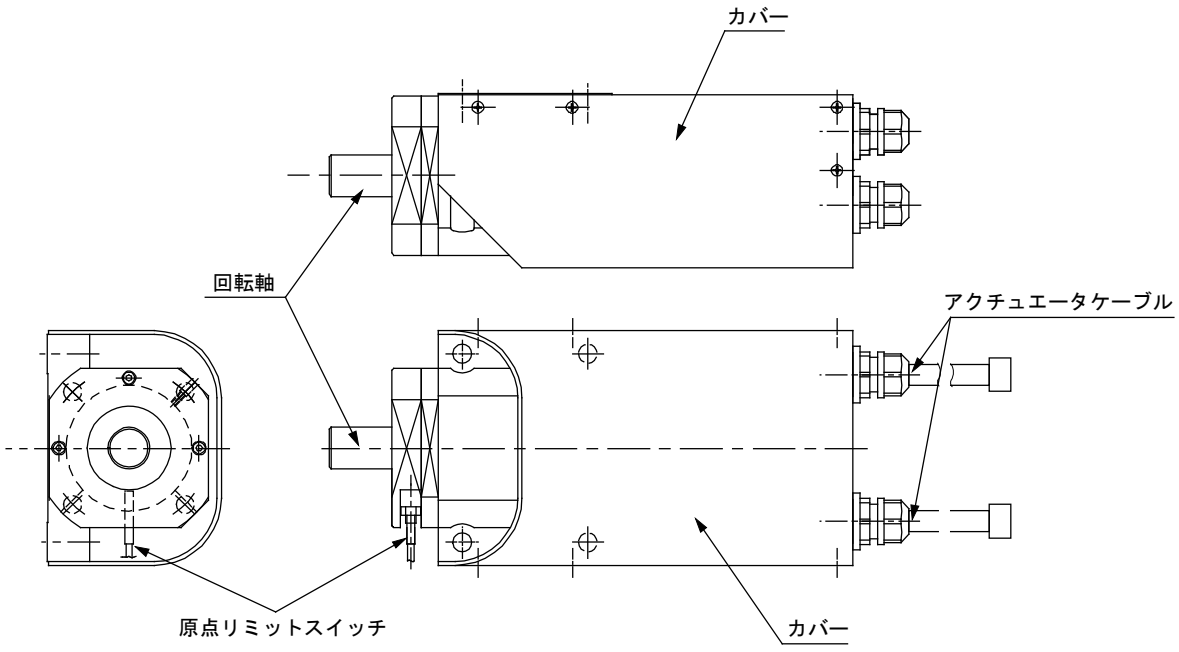
   保証外の運転は、性能低下や故障の原因となります。

# 各部の名称

【RS-30】




【RS-60】



# 1. 仕様の確認

## 1.1 製品の確認

本製品は、標準構成の場合、以下の製品で構成されています。
梱包明細書で、梱包品を確認してください。万が一、型式の間違いや不足のものがありましたら、お手数ですが、販売店または当社までご連絡ください。

### 1.1.1 構成品

| 番号 | 品　名 | 型　式 | 数量 | 備　考 |
|---|---|---|---|---|
| 1 | 本体 | 型式銘板の見方、型式の見方を参照 | 1 | |
| 付属品 | | | | |
| 2 | モータ・エンコーダケーブル (注1) | | 1 式 | |
| 3 | ファーストステップガイド | | 1 | |
| 4 | 取扱説明書(CD/DVD) | | 1 | |
| 5 | 安全ガイド | | 1 | |

注 1 付属されているモータ・エンコーダケーブルは、標準品とロボットケーブルでは異なります。
［1.4.モータ・エンコーダケーブル参照］

### 1.1.2 本製品関連用コントローラの取扱説明書

取扱説明書(CD/DVD)に収録されている本製品用のコントローラ別の関連取扱説明書です。

(1) XSEL-J/K コントローラ

| 番号 | 名　称 | 管理番号 |
|---|---|---|
| 1 | XSEL-J/K コントローラ取扱説明書 | MJ0116 |
| 2 | パソコン対応ソフト IA-101-X-MW/IA-101-X-USBMW 取扱説明書 | MJ0154 |
| 3 | ティーチングボックス SEL-T/TD/TG 取扱説明書 | MJ0183 |
| 4 | ティーチングボックス IA-T-X/XD 取扱説明書 | MJ0160 |
| 5 | DeviceNet 取扱説明書 | MJ0124 |
| 6 | CC-Link 取扱説明書 | MJ0123 |
| 7 | PROFIBUS 取扱説明書 | MJ0153 |
| 8 | XSEL Ethernet 取扱説明書 | MJ0140 |
| 9 | 多点 I/O ボード取扱説明書 | MJ0138 |
| 10 | 多点 I/O ボード専用端子台取扱説明書 | MJ0139 |

(2) XSEL-P/Q コントローラ

| 番号 | 名　称 | 管理番号 |
|---|---|---|
| 1 | XSEL-P/Q コントローラ取扱説明書 | MJ0148 |
| 2 | XSEL-P/Q/PX/QX RC ゲートウェイ機能　取扱説明書 | MJ0188 |
| 3 | パソコン対応ソフト IA-101-X-MW/IA-101-X-USBMW 取扱説明書 | MJ0154 |
| 4 | ティーチングボックス SEL-T/TD/TG 取扱説明書 | MJ0183 |
| 5 | ティーチングボックス IA-T-X/XD 取扱説明書 | MJ0160 |
| 6 | DeviceNet 取扱説明書 | MJ0124 |
| 7 | CC-Link 取扱説明書 | MJ0123 |
| 8 | PROFIBUS 取扱説明書 | MJ0153 |

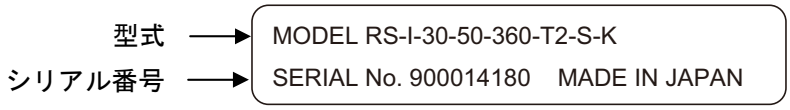
(3) SSEL コントローラ

| 番号 | 名　称 | 管理番号 |
|---|---|---|
| 1 | SSEL コントローラ取扱説明書 | MJ0157 |
| 2 | パソコン対応ソフト IA-101-X-MW/IA-101-X-USBMW 取扱説明書 | MJ0154 |
| 3 | ティーチングボックス SEL-T/TD/TG 取扱説明書 | MJ0183 |
| 4 | ティーチングボックス IA-T-X/XD 取扱説明書 | MJ0160 |
| 5 | DeviceNet 取扱説明書 | MJ0124 |
| 6 | CC-Link 取扱説明書 | MJ0123 |
| 7 | PROFIBUS 取扱説明書 | MJ0153 |

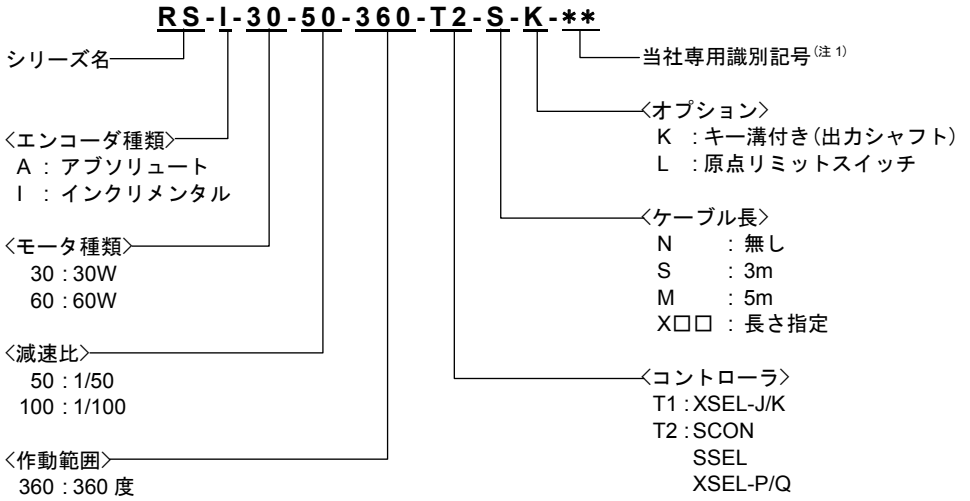
(4) SCON コントローラ

| 番号 | 名　称 | 管理番号 |
|---|---|---|
| 1 | SCON コントローラ取扱説明書 | MJ0161 |
| 2 | SCON-CA コントローラ取扱説明書 | MJ0243 |
| 3 | パソコン対応ソフト RCM-101-MW/RCM-101-USB 取扱説明書 | MJ0155 |
| 4 | テーィチングボックス CON-T/TG 取扱説明書 | MJ0178 |
| 5 | タッチパネルティーチング CON-PT/PD/PG 取扱説明書 | MJ0227 |
| 6 | 簡易ティーチングボックス RCM-E 取扱説明書 | MJ0174 |
| 7 | データ設定器 RCM-P 取扱説明書 | MJ0175 |
| 8 | タッチパネル表示器 RCM-PM-01 取扱説明書 | MJ0182 |
| 9 | DeviceNet 取扱説明書 | MJ0124 |
| 10 | CC-Link 取扱説明書 | MJ0123 |
| 11 | PROFIBUS 取扱説明書 | MJ0153 |

### 1.1.3　型式銘板の見方



## 1.1.4 型式の見方




注 1 当社の専用識別記号：当社都合により記載することがあります。型式を表すものではありません。

## 1.2 仕様

| 型式 | | RS-30 | |
|---|---|---|---|
| 減速比 | | 1/50 | 1/100 |
| 作動範囲 | rad(度) | 0～2π(360) | |
| 定格出力 | W | 30 | |
| 定格速度 | rad/sec(度/sec) | 2π(360) | π(180) |
| 定格トルク | N・m(kgf・cm) | 3.3(34.1) | 6.65(68.2) |
| 繰返し位置決め精度 | rad(度) | ±4.9×10$^{-4}$(±0.028) | |
| ロストモーション | rad(度) | 8.7×10$^{-4}$(0.05) | 4.35×10$^{-4}$(0.025) |
| エンコーダパルス数 | P/R | 2,048 | |
| 許容スラスト荷重 | N(kgf) | 392(40) | |

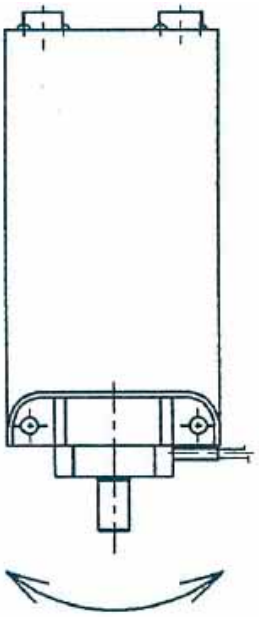
| 型式 | | RS-60 | |
|---|---|---|---|
| 減速比 | | 1/50 | 1/100 |
| 作動範囲 | rad(度) | 0～2π(360) | |
| 定格出力 | W | 60 | |
| 定格速度 | rad/sec(度/sec) | 2π(360) | π(180) |
| 定格トルク | N・m(kgf・cm) | 5.58(57) | 11.1(113) |
| 繰返し位置決め精度 | rad(度) | ±4.9×10$^{-4}$(±0.028) | |
| ロストモーション | rad(度) | 4.35×10$^{-4}$(0.025) | 4.35×10$^{-4}$(0.025) |
| エンコーダパルス数 | P/R | 2,048 | |
| 許容スラスト荷重 | N(kgf) | 980(100) | |

(1) 可搬質量
［4.2　積載物の荷重を参照］

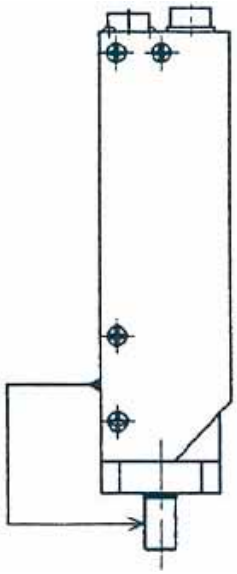
(2) アクチュエータの許容負荷モーメント

| タイプ | 減速比 | 許容負荷モーメント(図1) | 負荷イナーシャ | 出力シャフトふれ(図2) |
|---|---|---|---|---|
| | | N・m(kgf・cm) | kg・㎡(kgf・cm・s$^2$) | mm |
| RS-30 | 1/50 | 9.8(100)以下 | 0.058(0.59) | 0.045 以下 |
| | 1/100 | | 0.23(2.35) | |
| RS-60 | 1/50 | 23.5(240)以下 | 0.11(1.1) | 0.066 以下 |
| | 1/100 | | 0.42(4.3) | |

(図 1)



(図 2)



## 1.3. オプション

### 1.3.1　キー溝付き（型式：K）

回転軸の出力シャフトに位置決め用のキー溝加工を行います。

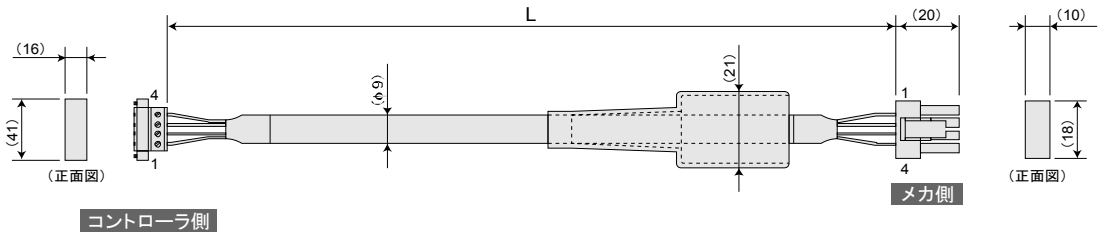
### 1.3.2　原点リミットスイッチ（型式：L）

通常の原点復帰動作は、ストッパに押し当てて反転後Z相を検知して原点とする「押し当て方式」を採用しています。
この原点復帰動作を押し当てでなく近接センサで感知して反転させるためのオプションがL（原点リミットスイッチ）です。

## 1.4. モータ・エンコーダケーブル

### 1.4.1 モータケーブル（XSEL-J/K/P/Q、SSEL、SCON 用）

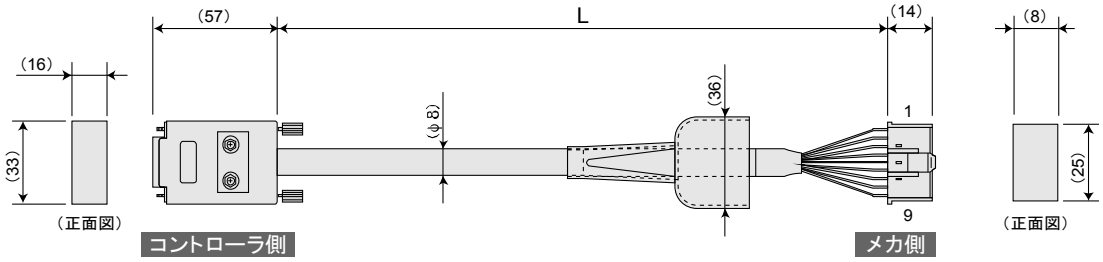
CB-X-MA□□□




| 配線 | 色 | 信号 | No. | | No. | 信号 | 色 | 配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 0.75sq | 緑 | PE | 1 | | 1 | U | 赤 | 0.75sq（圧着） |
| | 赤 | U | 2 | | 2 | V | 白 | |
| | 白 | V | 3 | | 3 | W | 黒 | |
| | 黒 | W | 4 | | 4 | PE | 緑 | |

### 1.4.2 エンコーダケーブル（XSEL-J/K 用）

CB-X-PA□□□



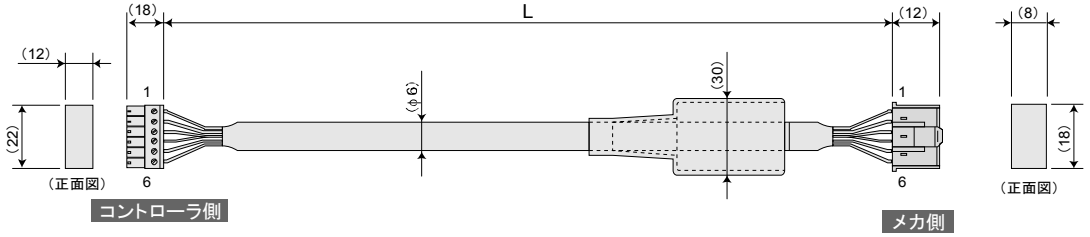

| 配線 | 色 | 信号 | No. | | No. | 信号 | 色 | 配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 0.15sq（圧着） | — | — | 1 | | 1 | BAT＋ | 黒 | 0.15sq（圧着） |
| | — | — | 2 | | 2 | BAT－ | 黄 | |
| | — | — | 3 | | 3 | SD | 青 | |
| | — | — | 4 | | 4 | $\overline{SD}$ | 橙 | |
| | — | — | 5 | | 5 | VCC | 緑 | |
| | — | — | 6 | | 6 | GND | 茶 | |
| | 青 | SD | 7 | | 7 | FG | ドレン | |
| | 橙 | $\overline{SD}$ | 8 | | 8 | BK－ | 灰 | |
| | 黒 | BAT＋ | 9 | | 9 | BK＋ | 赤 | |
| | 黄 | BAT－ | 10 | | | | | |
| | 緑 | VCC | 11 | | | | | |
| | 茶 | GND | 12 | | | | | |
| | 灰 | BK－ | 13 | | | | | |
| | 赤 | BK＋ | 14 | | | | | |
| | — | — | 15 | | | | | |

シールドはフードにクランプ接続

ドレン線およびシールド編組

## 1.4.3　リミットスイッチケーブル（XSEL-J/K 用）

CB-X-LC□□□

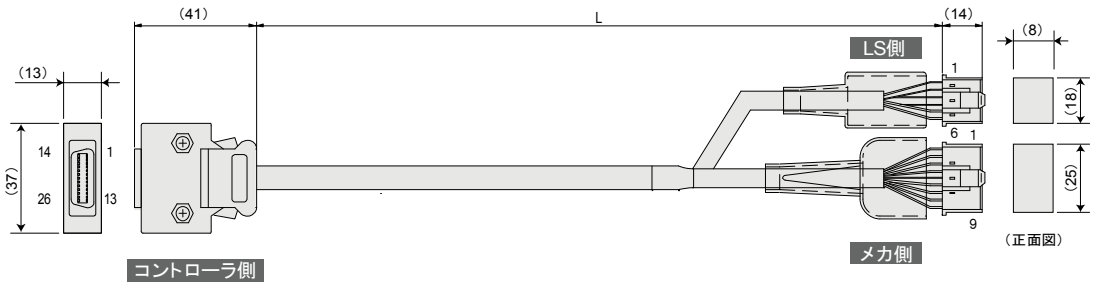



| 配線 | 色 | 信号 | No. | | No. | 信号 | 色 | 配線 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| AWG24 | 空 | 24VOUT | 6 | | 1 | 24VOUT | 空 | AWG24（圧着） |
| | 桃 | N | 5 | | 2 | N | 桃 | |
| | 草 | LS | 4 | | 3 | LS | 草 | |
| | 橙 | CREEP | 3 | | 4 | CREEP | 橙 | |
| | 灰 | OT | 2 | | 5 | OT | 灰 | |
| | 1B/空 | RSV | 1 | | 6 | RSV | 1B/空 | |

注）1Bは黒色ドットマーク1個を示す。

## 1.4.4　エンコーダケーブル（XSEL-P/Q、SSEL、SCON、LS 付仕様 接続用）

CB-X1-PLA□□□




| 配線 | 色 | 信号 | No. |
|---|---|---|---|
| AWG26（ハンダ付） | ― | ― | 10 |
| | ― | ― | 11 |
| | 白／青 | E24V | 12 |
| | 白／黄 | 0V | 13 |
| | 白／赤 | LS | 26 |
| | 白／黒 | CLEEP | 25 |
| | 白／紫 | OT | 24 |
| | 白／灰 | RSV | 23 |
| | ― | ― | 9 |
| | ― | ― | 18 |
| | ― | ― | 19 |
| | ― | A+ | 1 |
| | ― | A－ | 2 |
| | ― | B+ | 3 |
| | ― | B－ | 4 |
| | ― | Z+ | 5 |
| | ― | Z－ | 6 |
| | ダイダイ | SRD+ | 7 |
| | 緑 | SRD－ | 8 |
| | 紫 | BAT＋ | 14 |
| | 灰 | BAT－ | 15 |
| | 赤 | VCC | 16 |
| | 黒 | GND | 17 |
| | 青 | BKR－ | 20 |
| | 黄 | BKR+ | 21 |
| | ― | ― | 22 |

シールドはフードにクランプ接続

| No. | 信号 | 色 | 配線 |
|---|---|---|---|
| 1 | E24V | 白／青 | AWG26（圧着） |
| 2 | 0V | 白／黄 | |
| 3 | LS | 白／赤 | |
| 4 | CLEEP | 白／黒 | |
| 5 | OT | 白／紫 | |
| 6 | RSV | 白／灰 | |

| No. | 信号 | 色 | 配線 |
|---|---|---|---|
| 1 | BAT＋ | 紫 | AWG26（圧着） |
| 2 | BAT－ | 灰 | |
| 3 | SD | ダイダイ | |
| 4 | SD | 緑 | |
| 5 | VCC | 赤 | |
| 6 | GND | 黒 | |
| 7 | FG | ドレン | |
| 8 | BK－ | 青 | |
| 9 | BK+ | 黄 | |

ドレン線およびシールド編組

（線色の白/青は帯色/絶縁体色を示す）

# 2. 設置

## 2.1 運搬

〔1〕 単体での取扱い

特に指定がない場合、アクチュエータは 1 軸単位の梱包をして出荷しています。

(1) 梱包状態での取扱い

- ぶつけたり、落下したりしないようにしてください。梱包は、落下あるいは衝突による衝撃に耐えるための特別な配慮はしていません。
- 重い梱包は作業者単独では持ち運ばないでください。また、適切な運搬手段を用いてください。
- 静置するときは水平状態としてください。梱包に姿勢指示のある場合は、それに従ってください。
- 梱包の上に乗らないでください。
- 梱包が変形したり、破損したりするような物を載せないでください。

(2) 開梱後の取扱い

- アクチュエータは、ケーブルを持って運搬したり、ケーブルを引っ張って移動したりしないでください。
- アクチュエータ本体を運搬するときは、ベース部分を持ってください。
- 持ち運びの際、ぶつけたり、落下したりしないようにしてください。
- アクチュエータの各部に無理な力を加えないでください。

〔2〕 組付け状態での取扱い

本製品を他のアクチュエータと組み合わせて当社から出荷した場合です。組み合わせ軸は、角材の土台に外枠を打付けた梱包をして出荷しています。

(1) 梱包状態での取扱い

- ぶつけたり、落下したりしないようにしてください。この梱包は、落下あるいは衝突による衝撃に耐えるための特別な配慮をしていません。
- 重い梱包は、作業者単独では持ち運ばないでください。また、適切な運搬手段を用いてください。
- ロープ等で吊り上げる場合は角材の土台の下面の補強枠から支えてください。フォークで持ち上げる場合も同様に角材の土台の下面から持ち上げてください。
- 降ろすときには衝撃が加わったり、バウンドさせたりしないように扱ってください。
- 梱包の上に乗らないでください。
- 梱包が変形したり、破損したりするような物を載せないでください。

(2) 開梱後の取扱い

- アクチュエータの先端部が張り出している場合、外部振動により先端が大きく振れないよう適切な固定をしてください。先端を固定しない状態での運搬では 0.3G 以上の衝撃を加えないようにしてください。
- ロープなどで吊り上げる場合は適切な緩衝材を使用して、アクチュエータ本体に歪やゆがみが発生しないようにしてください。また、安定した水平姿勢を保持するようにしてください。必要に応じて、アクチュエータ本体に設けられている取付け穴またはタップ穴を利用した治具を製作し取付けてください。
- アクチュエータに荷重が加わらないようにしてください。またケーブルが挟まれたり、無理な変形が発生したりしないようにしてください。

〔3〕 機械装置(システム)に組み付けた状態での取扱い

機械装置(システム)に組み付けを行ったアクチュエータを装置ごと運搬するときの注意です。

- アクチュエータの先端が張り出している場合、先端部が外部振動より大きく振れないよう適切な固定をしてください。先端を固定しない状態での運搬では 0.3G 以上の衝撃を加えないようにしてください。
- 機械装置(システム)をロープなどで吊り上げるとき、アクチュエータに荷重が加わらないようにしてください。またケーブルが挟まれたり、無理な変形が発生したりしないようにしてください。

## 2.2 設置および保管・保存環境

### 〔1〕 設置環境

次のような場所を避けて設置してください。
一般には作業者が保護具なしで作業できる環境です。
また、保守点検に必要な作業スペースを確保してください。

- 熱処理等、大きな熱源からの輻射熱があたる場所
- 周囲温度が 0～40℃の範囲を超える場所
- 温度変化が急激で結露するような場所
- 相対湿度が 85%RH を超える場所
- 日光が直接当たる場所
- 腐食性ガス、可燃ガスのある場所
- じん塵、塩分、鉄分が多い場所(通常の組立作業工場外)
- 水、油(オイルミスト、切削液を含む)、薬品の飛沫がかかる場所
- 本体に振動や衝撃が伝わる場所

次のような場所で使用する場合は、しゃ断対策を十分に行ってください。
- 静電気などによるノイズの発生する場所
- 強い電界や磁界の影響を受ける場所
- 紫外線、放射線の影響を受ける場所

### 〔2〕 保管・保存環境

保管・保存環境は設置環境に準じますが、長期保管・保存では特に結露の発生がないようにしてください。
指定のない限り、出荷時には水分吸収剤は同梱してありません。結露が予想される環境での保管・保存の場合、梱包の外側から全体を、あるいは開梱して直接、結露防止処置を施してください。
保管・保存温度は短期間なら 60℃まで耐えますが、1 カ月以上の保管・保存の場合は 50℃までとしてください。

保管・保存時は、水平平置きとしてください。梱包状態で保管する場合、姿勢表示のある場合は、それに従ってください。

### 〔3〕 機械装置(システム)に組み付けた状態での取扱い

機械装置(システム)に組み付けを行ったアクチュエータを装置ごと運搬するときの注意です。
- 運搬中にテーブルが移動しないよう固定してください。
- アクチュエータの先端が張り出している場合、先端部が外部振動より大きく振れないよう適切な固定をしてください。先端を固定しない状態での運搬では 0.3G 以上の衝撃を加えないようにしてください。
- 機械装置(システム)をロープなどで吊り上げるとき、アクチュエータやコネクタボックスに荷重が加わらないようにしてください。またケーブルが挟まれたり、無理な変形が発生したりしないようにしてください。

## 2.3 設置方法

機械装置へアクチュエータを取付ける方法について示します。

〔1〕 取付け

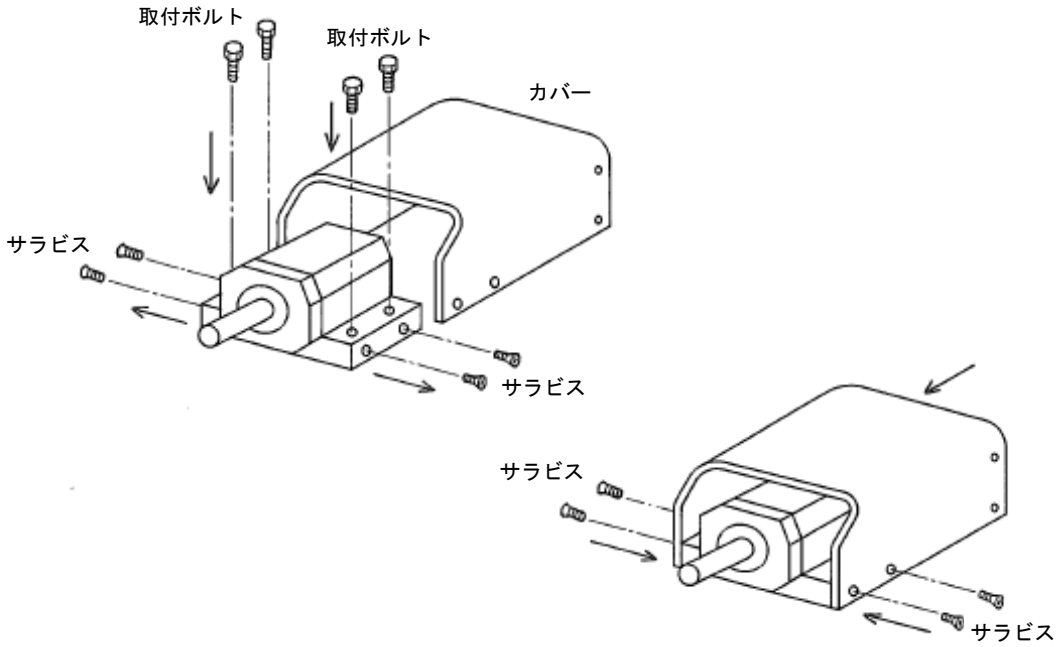
取付けは、次を原則とします。
取付けの際は、ご注意ください(特注対応品を除く)。

○：設置可能　×：設置不可

| 水平平置き設置 | 垂直設置 | 横立て設置 | 天吊り設置 |
|---|---|---|---|
| ○ | ○ | ○ | ○ |

〔2〕 本体の取付け

以下の手順で、取り付けを行ってください。
①本体カバー側面の皿ビスを外し、カバーを外します。
②本体の 4 箇所に、9mm の通し穴があります。M8 の取付けボルトで固定します。
③カバーを元に戻し、皿ビスでカバーを取り付けます。



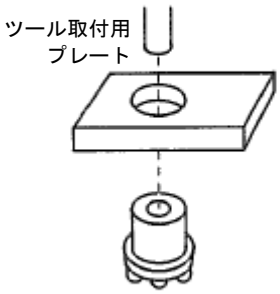

締付けねじについて

- ベース取付け雄ネジは六角穴付きボルトを使用してください。
- 使用ボルトは ISO-10.9 以上の高強度ボルトを推奨します。
- 使用ボルトは、取付け穴、取付け溝に適した寸法のものを使用してください。
- 一般の板ばねは使用しないでください。使用しますと、かえって緩みやすくなる場合があります。

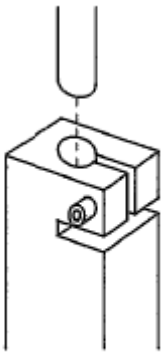
〔3〕 アーム・ツールなどの取付け

本体のスピンドル(主軸)に、アーム、ツールなどを取付ける場合は、割締め構造またはシュパンリングなどを用いてください。






パワーロック等

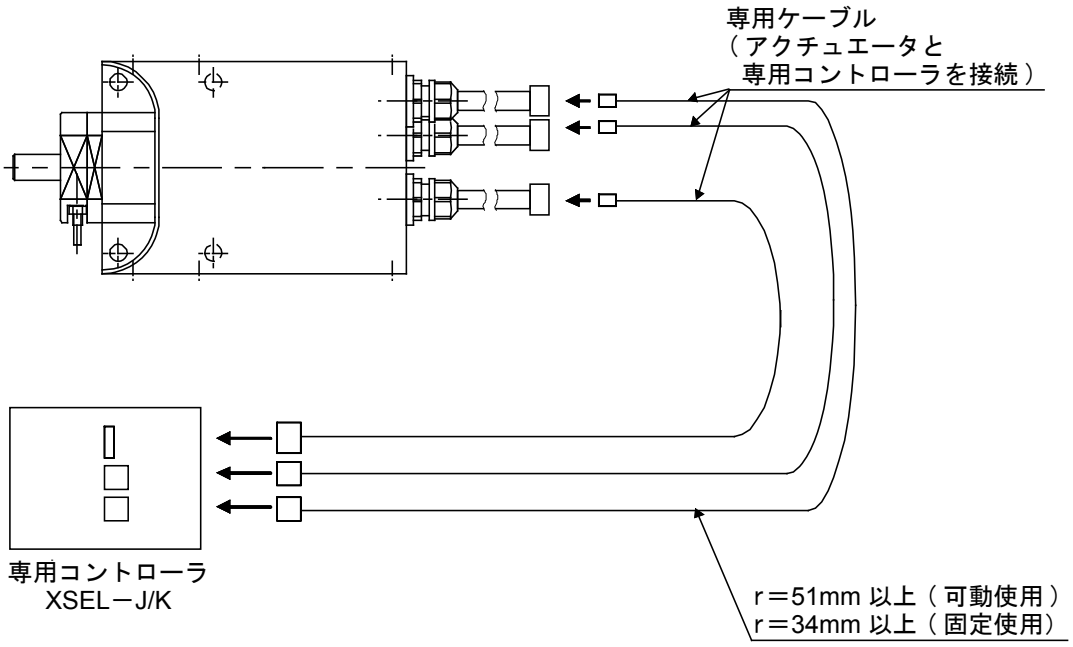


先端にハンド等のツール取付

# 3. コントローラとの接続

コントローラは、当社の専用コントローラ以外は使用できません。
専用以外のコントローラを使用しますと、焼損、発火、発熱などの事故を起こす場合があります。
アクチュエータとコントローラの使用は、付属の専用接続ケーブルをご使用ください。

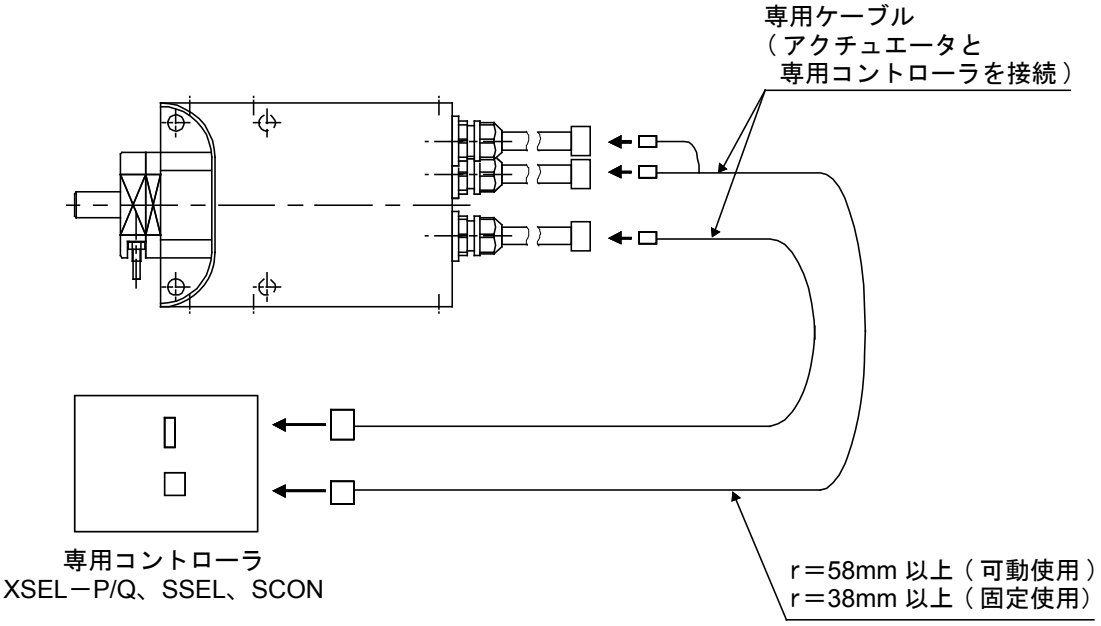
【XSEL-J/K コントローラとの接続】




- モータケーブル　CB-X-MA＊＊＊
- エンコーダケーブル　CB-X-PA＊＊＊
- リミットスイッチケーブル　CB-X-LC＊＊＊

＊＊＊は、ケーブル長を表します。
最長は、30m まで対応。
例）080＝8m

【XSEL-P/Q、SSEL、SCON コントローラとの接続】

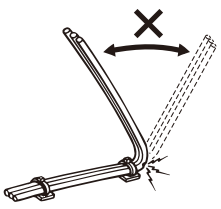


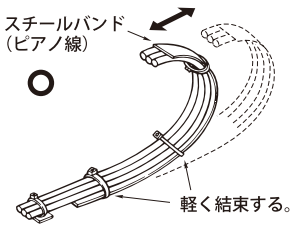

- モータケーブル　CB-X-MA□□□
- エンコーダケーブル LS 付き　CB-X1-PLA□□□

□□□は、ケーブル長を表します。
最長は、30m まで対応。
例）080＝8m

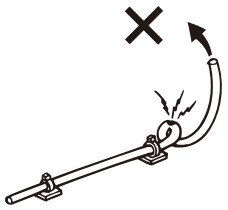
⚠ 警告：配線は以下の記載事項を守って行ってください。機械装置としてのシステムを作り上げる場合、各ケーブルの引き回しや接続を正しく行ってください。守られない場合、ケーブルの断線や接触不良などの故障、あるいは異常動作の原因となるばかりでなく、感電や漏電事故、あるいは火災を発生する場合があります。

- 本説明書が指定する専用ケーブルは当社製を使用してください。専用接続ケーブルの仕様変更をご希望の場合には当社までご相談ください。
- 電線やケーブルの接続や、取外しの際には、電源を切って行ってください。
- 両端コネクタ仕様の専用ケーブルを切断して延長したり、短縮あるいは再結合したりしないでください。
- 専用ケーブルの端末やコネクタに機械的応力が加わらないよう固定してください。
- 専用ケーブルに機械的損傷の可能性がある場合には、電線管やダクトなどを使用し、適切な保護を行ってください。
- 専用ケーブルを可動部に使用する場合、コネクタに機械的な引っ張りがなく、ケーブルに過度の曲げが生じない方法で配線してください。ケーブルを許容曲げ半径以下で、使用しないでください。
- コネクタの接続は、確実に行ってください。不十分な場合、誤動作を起こす場合があり、非常に危険です。
- 電線やケーブルが、機械自体に轢(ひ)かれる様な配線をしないでください。
- 動作中に、ケーブルが機械構造物に接触しないようにしてください。接触する場合はケーブルベア等を使用して、適切な保護を行ってください。
- ケーブルを吊り下げて使用する場合、ケーブルが加速力や風力によってゆれないようにしてください。
- ケーブルの収納装置内に過度の摩擦が無いようにしてください。
- 電線やケーブルに過度の放射熱が加わらないようにしてください。
- ケーブルの配線は十分な曲げ半径を取り、1ヶ所に屈曲が集中しないようにしてください。

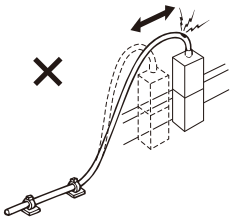


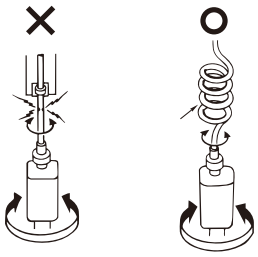
- ケーブルには、折り目、よじれ、ねじれをつけないようにしてください。



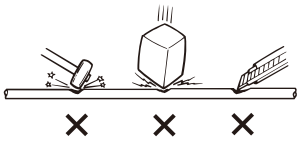
- 強い力で引っ張らないようにしてください。



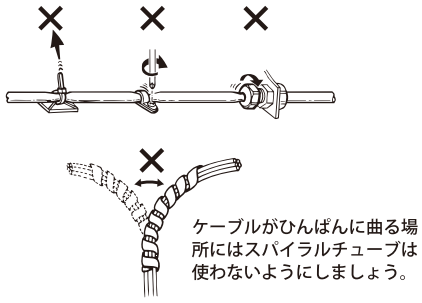
- ケーブルの1ヶ所に回転力が集中しないようにしてください。



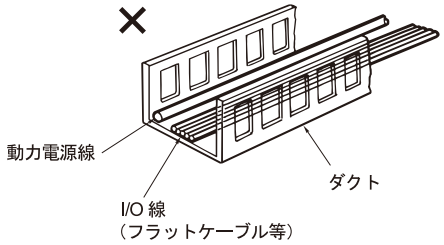
- 挟み込み、打ち傷、切り傷を付けないようにしてください。



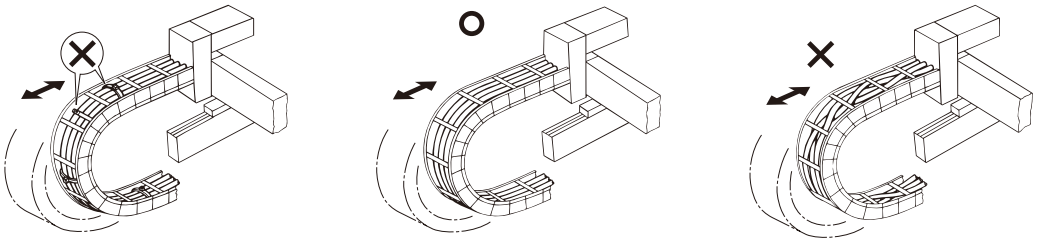
- ケーブルを締め付け固定する場合は適度な力で行い、締め付けすぎないようにしてください。



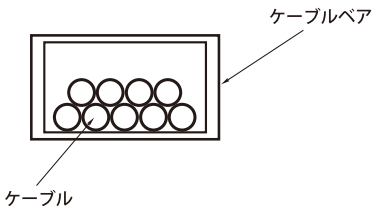
- PIO線、通信ラインおよび電源・動力線はそれぞれ分離して配線し、一緒に束ねないでください。ダクト内は、混在させないようにしてください。




- ケーブルベアを使用する場合は、ケーブルベアやフレキシブルチューブ内で絡みや捩れが無いようにし、また、ケーブルに自由度を持たせ結束しないようにしてください。
（曲げた時に引っ張られないようにすること）




- ケーブルベア内に占める収納ケーブル類の容積率は60%以下にしてください。



# 4. 運転条件

## 4.1 負荷イナーシャ

許容値以下の負荷イナーシャで運転してください。

| タイプ | 減速比 | 負荷イナーシャ |
|---|---|---|
| | | kg・m²(kgf・cm・s²) |
| RS-30 | 1/50 | 0.058(0.59) |
| | 1/100 | 0.23(2.35) |
| RS-60 | 1/50 | 0.11(1.1) |
| | 1/100 | 0.42(4.3) |



◎負荷イナーシャについて

ロータリアクチュエータは、積載物に回転力を与え、その結果、積載物を回転運動させるアクチュエータです。

回転力では、トルク、負荷イナーシャ、角加速度の関係が、以下の式の通りとなります。

$T=J\cdot\alpha$

T ：トルク　　N・m(kgf・cm)

J ：負荷イナーシャ　kg・m²(kgf・cm-s²)

$\alpha$ ：角加速度　　rad/s²

すなわち、負荷イナーシャを持つ物体にトルクを加えると、角加速度を生じます。従って、ロータリアクチュエータでは、積載負荷容量をこの負荷イナーシャで表します。

◎負荷イナーシャの計算

負荷イナーシャは、質量、形状によって定まる物体固有の値です。

$J=\int r^2 dM$

r ：中心軸からの距離

dM：微小質量

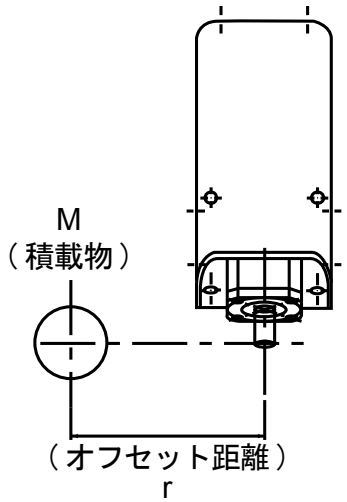
で算出されます。

例えば、回転シャフトからオフセットされた積載物の場合、以下の式で算出されます。

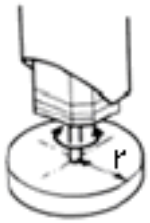
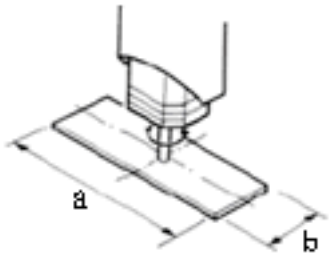
$J=M\cdot r^2$

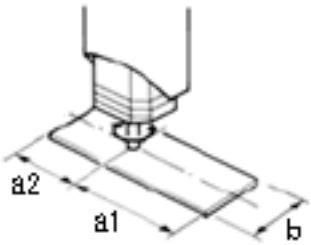
M ：積載物の質量(kg)

r ：中心軸からの距離(オフセット距離)(m)



以下に、円柱、直方体の負荷イナーシャの算出方法を示します。

| ①円柱(薄い円板を含む) | ②薄い長方形(直方体) |
|---|---|
| 回転軸の位置：中心軸<br>  <br><br>$J=M\cdot\frac{r^2}{2}$ | 回転軸の位置：板の重心を通り、遺体に垂直(板を厚くした直方体のときも同じ)<br>  <br><br>$J=M\cdot\frac{a^2+b^2}{12}$ |

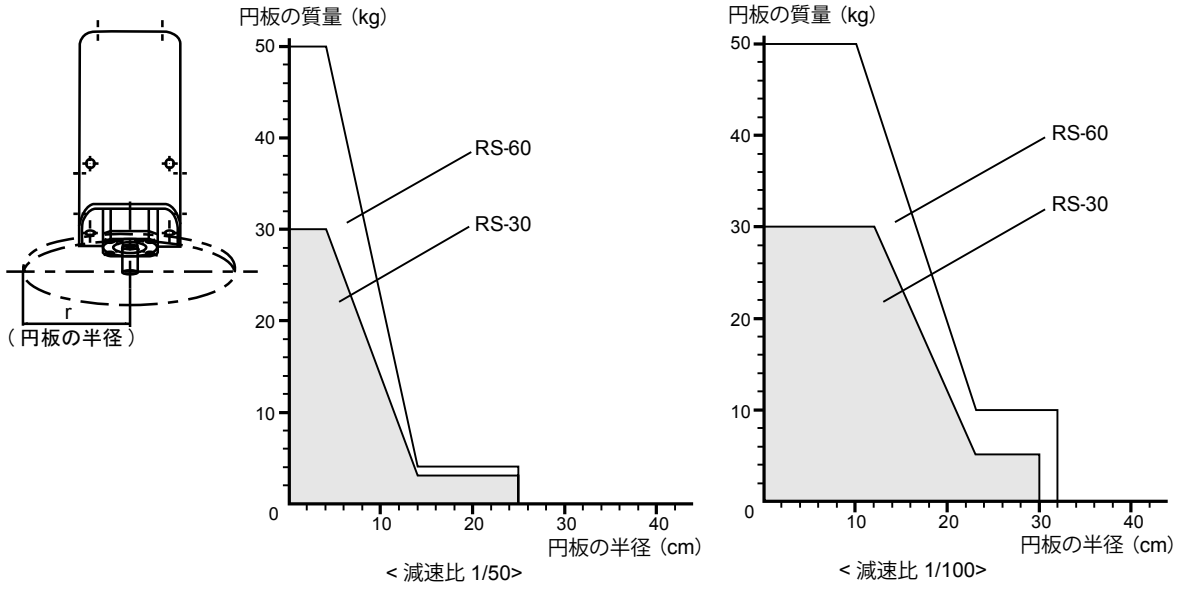
| ③薄い長方形板(直方体) |
|---|
| 回転軸の位置：板に垂直で一端を通る<br>  <br><br>$J=M_1\cdot\frac{4a_1^2+b^2}{12}+M_2\cdot\frac{4a_2^2+b^2}{12}$ |

J ：負荷イナーシャ(kg・$m^2$)
M ：質量(kg)
r、a、b、$a_1$、$a_2$：距離(m)

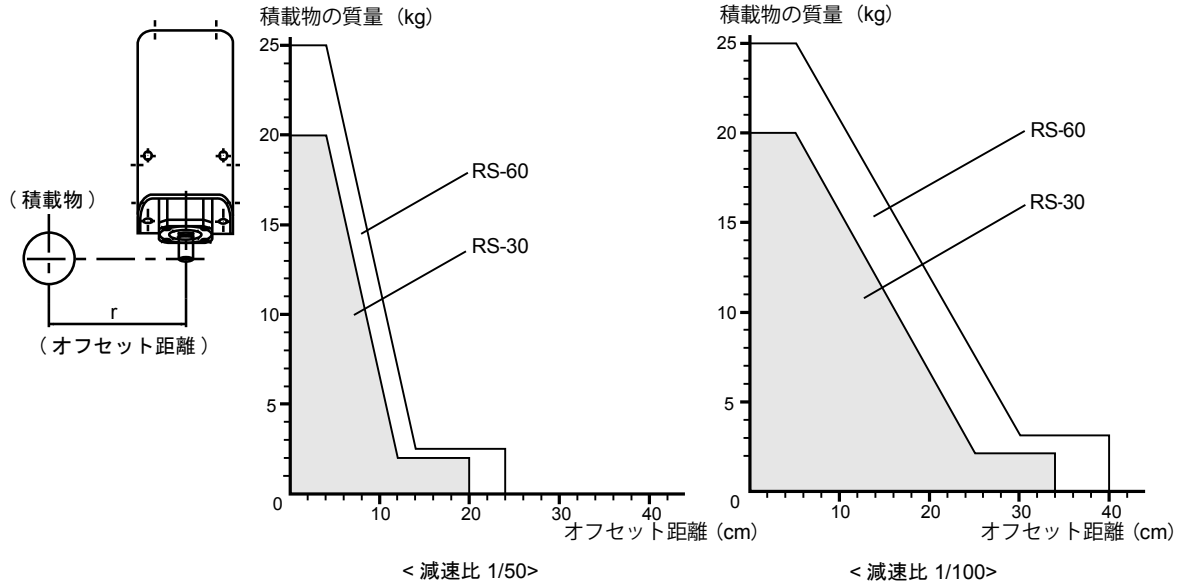
## 4.2 積載物の荷重

回転軸出力シャフトにかかる積載物の荷重は下図を目安としてください。

A 回転軸シャフト真下の円板状の積載物の場合




B 回転軸シャフトからオフセットする積載物の場合



# 5. 保守点検

## 5.1 点検項目と点検時期

始業点検で、外部目視検査を行なってください。

## 5.2 外部目視検査

外部目視検査では次の項目を確認してください。

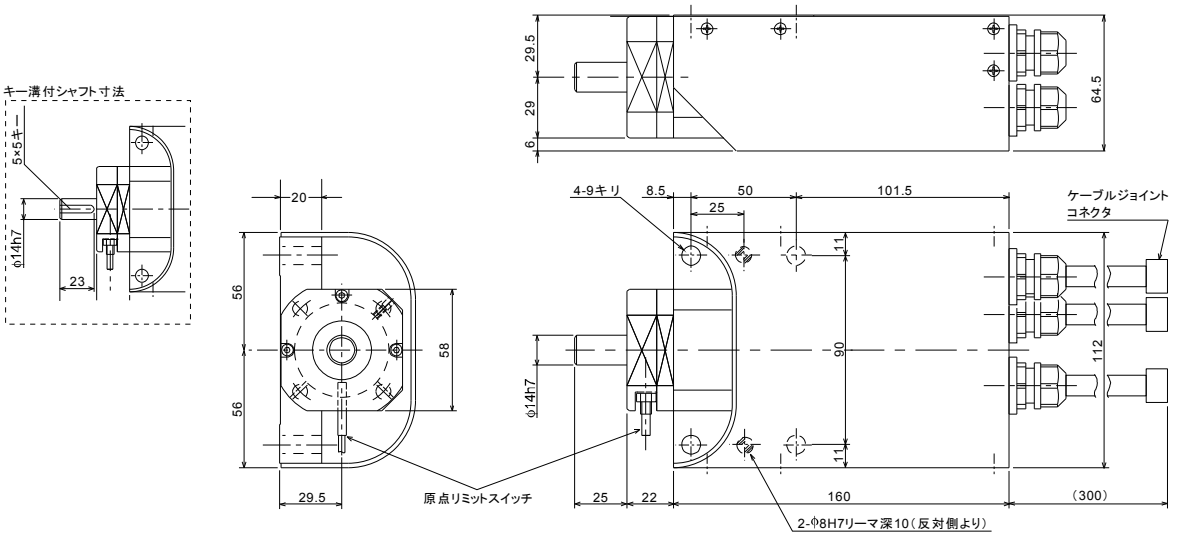
| | |
|---|---|
| 本体 | 本体取り付けボルト等の緩み |
| ケーブル類 | 傷の有無、コネクタ部の接続確認 |
| 総合 | 異音、振動 |

## 5.3 清掃

- 外面の清掃は随時行ってください。
- 清掃は柔らかい布等で汚れを拭いてください。
- 隙間から塵埃が入り込まない様、圧縮空気を強く吹き付けないでください。
- 石油系溶剤は樹脂、塗装面を傷めるので使用しないでください。
- 汚れが甚だしい時は中性洗剤またはアルコールを柔らかい布等に含ませて軽く拭き取る程度にしてください。

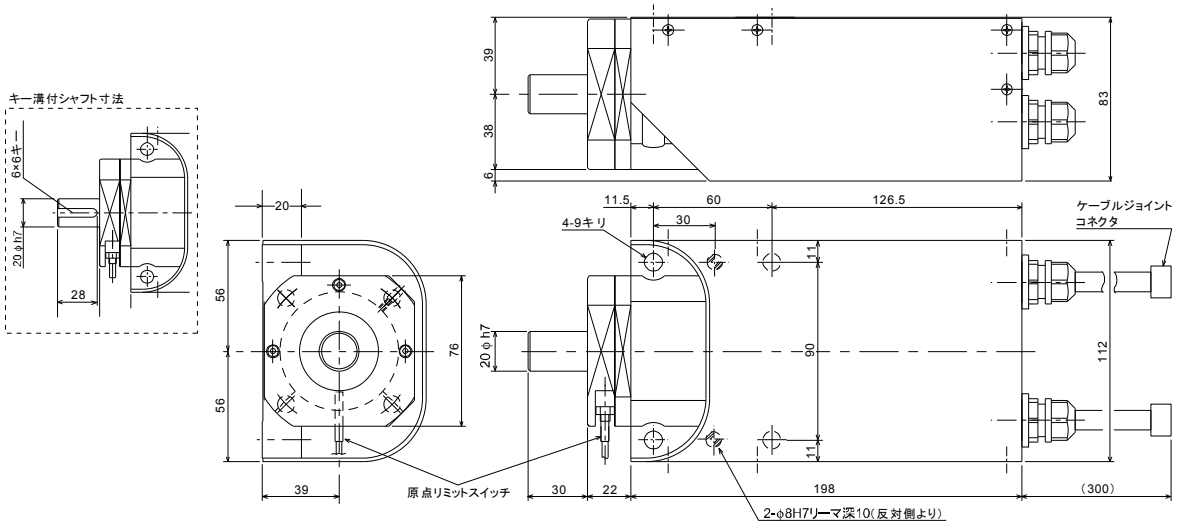
# 6. 外形図

## 6.1 RS-30




| 質量〔kg〕 | 2.0 |
|---|---|

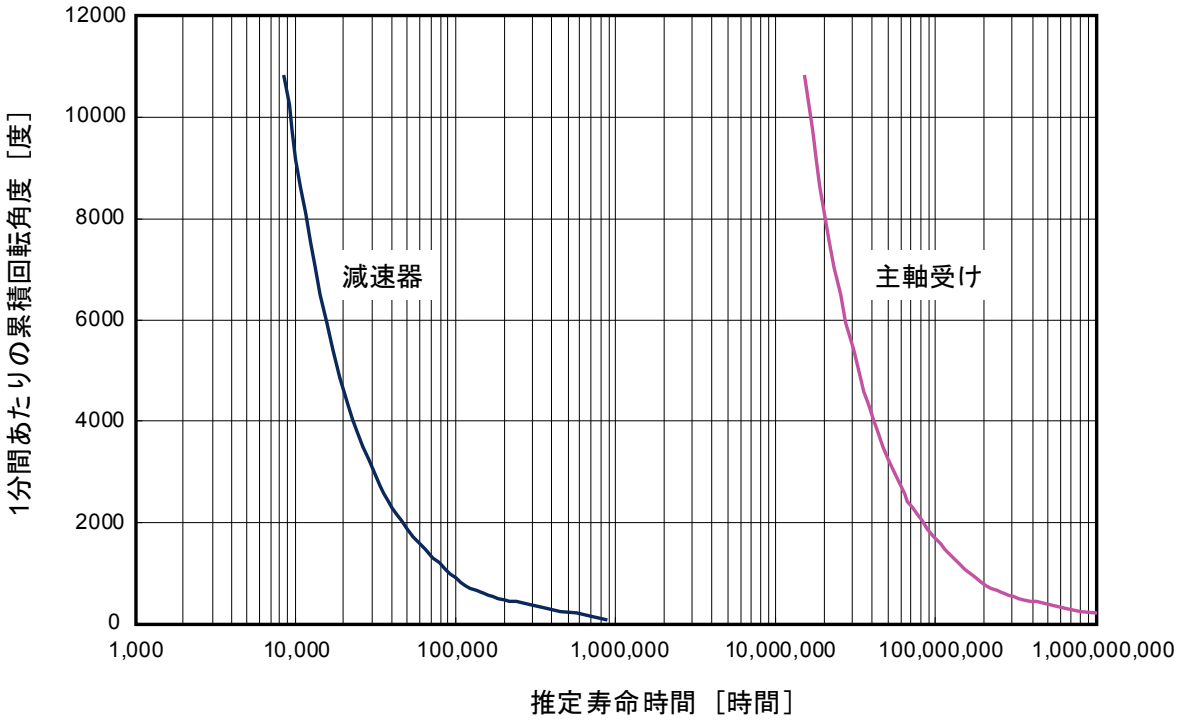
## 6.2 RS-60



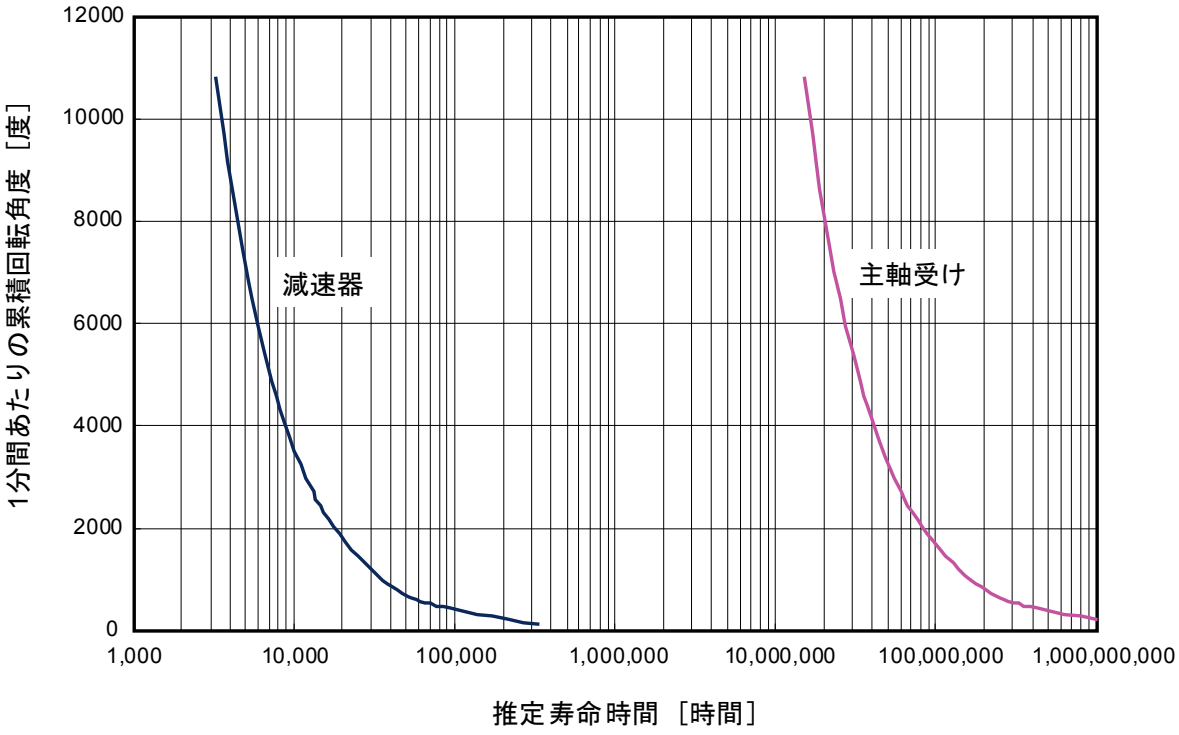

| 質量〔kg〕 | 3.2 |
|---|---|

# 7. 寿命

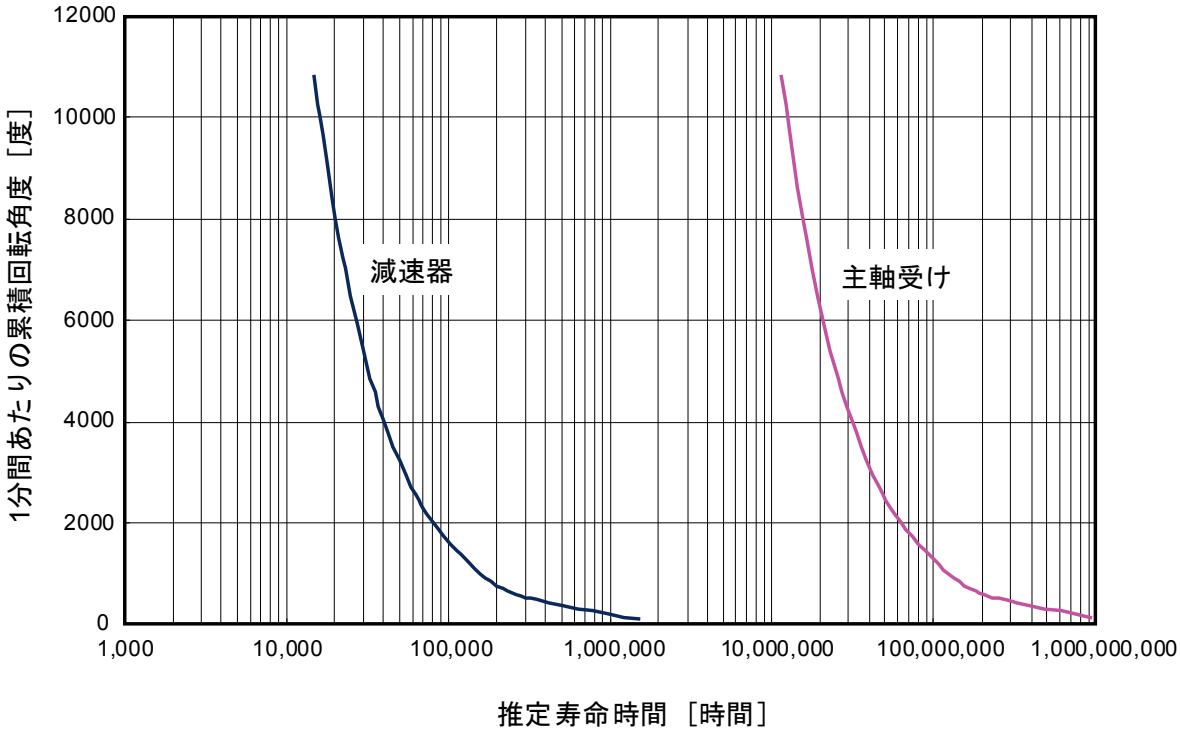
主軸受けと減速器の寿命(目安)をグラフに示します。
動的許容モーメントの負荷を掛けた場合を示しています。
1 分間当たりの累積回転角度を算出し、寿命(目安)を読み取ってください。



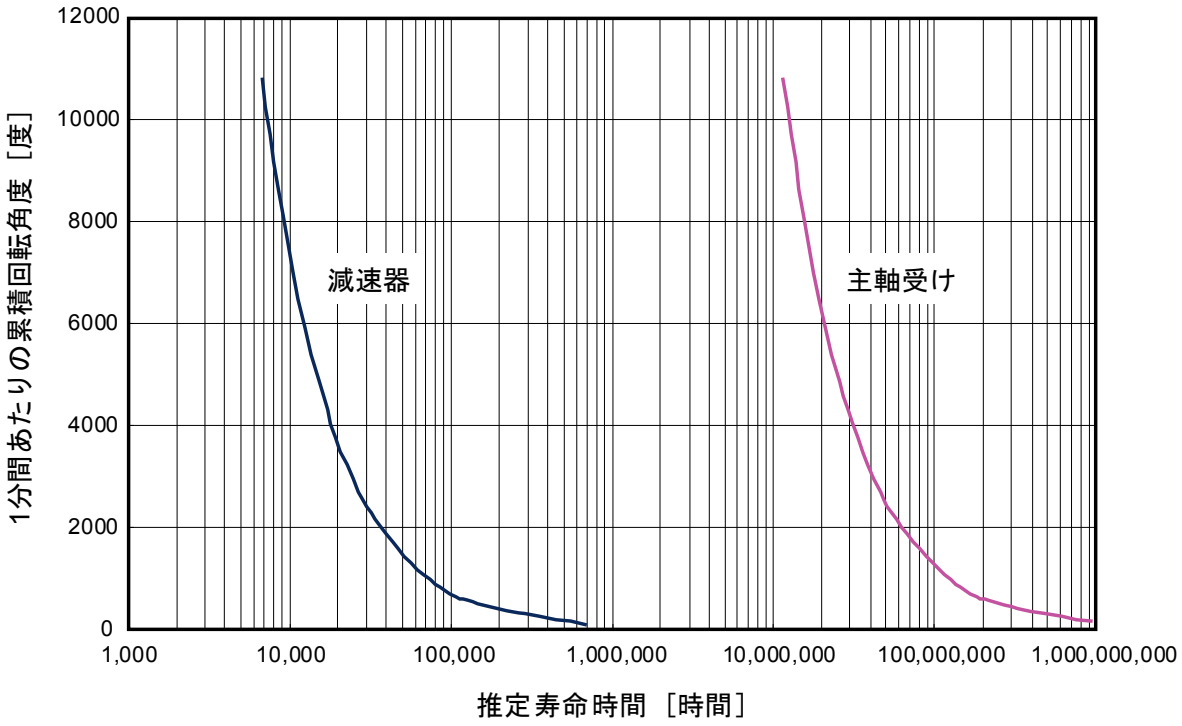

RS-30　減速比 1/50




RS-30　減速比 1/100




RS-60　減速比 1/50




RS-60　減速比 1/100

# 8. 保証

## 8.1 保証期間

以下のいずれか、短い方の期間とします。

- 当社出荷後18ヶ月
- ご指定場所に納入後12ヶ月
- 稼働2500時間

## 8.2 保証の範囲

当社製品は、次の条件をすべて満たす場合に保証するものとし、代替品との交換または修理を無償で実施いたします。

(1) 当社または当社の指定代理店より納入した当社製品に関する故障または不具合であること。
(2) 保証期間中に発生した故障または不具合であること。
(3) 取扱説明書ならびにカタログに記載されている使用条件、使用環境に適合し、適正用途で使用した中で発生した故障または不具合であること。
(4) 当社製品の仕様の不備、不具合、品質不良を原因とする故障または不具合であること。

ただし、故障の原因が次のいずれかに該当する場合は、保証の範囲から除外いたします。

① 当社製品以外に起因する場合
② 当社以外による改造または修理に起因する場合(ただし、当社が許諾した場合を除く)
③ 当社出荷当時の科学・技術水準では予見が困難な原因による場合
④ 自然災害、人為災害、事件、事故など当社の責任ではない原因による場合
⑤ 塗装の自然退色など経時変化を原因とする場合
⑥ 磨耗や減耗などの使用損耗を原因とする場合
⑦ 機能上、整備上影響のない動作音、振動などの感覚的な現象にとどまる場合

なお、保証は当社の納入した製品の範囲とし、当社製品の故障により誘発される損害は保証の対象外とさせていただきます。

## 8.3 保証の実施

保証に伴う修理のご依頼は、原則として引き取り修理対応とさせていただきます。

## 8.4　責任の制限

(1) 当社製品に起因して生じた特別損害、間接損害または期待利益の喪失などの消極損害に関しましては、当社はいかなる場合も責任を負いません。
(2) お客様の作成する当社製品を運転するためのプログラムまたは制御方法およびそれによる結果について当社は責任を負いません。

## 8.5　規格法規等への適合性および用途の条件

(1) 当社製品を他の製品またはお客様が使用されるシステム、装置等と組み合わせて使用する場合、適合すべき規格・法規または規制をお客様自身でご確認ください。また、当社製品との組合せの適合性はお客様自身でご確認ください。これらを実施されない場合は、当社は、当社製品との適合性について責任を負いません。
(2) 当社製品は一般工業用であり、以下のような高度な安全性を必要とする用途には企画・設計されておりません。したがって、原則として使用できません。必要な場合には当社にお問い合せください。
　① 人命および身体の維持、管理などに関わる医療機器
　② 人の移動や搬送を目的とする機構、機械装置(車両・鉄道施設・航空施設など)
　③ 機械装置の重要保安部品(安全装置など)
　④ 文化財や美術品など代替できない物の取扱装置
(3) カタログまたは取扱説明書などに記載されている以外の条件または環境でのご使用を希望される場合には予め当社にお問い合わせください。

## 8.6　その他の保証外項目

納入品の価格には、プログラム作成および技術者派遣等により発生する費用を含んでおりません。
次の場合は、期間内であっても別途費用を申し受けさせていただきます。
① 取付け調整指導および試験運転立ち会い。
② 保守点検。
③ 操作、配線方法などの技術指導および技術教育。
④ プログラム作成など、プログラムに関する技術指導および技術教育。

# 変更履歴

| 改定日 | 改訂内容 |
|---|---|
| 2012.06 | 第 3 版<br>全面改訂 |

管理番号：MJ3609-3B（2014 年 12 月）

IAI
Quality and Innovation

# 株式会社アイエイアイ


| | | | | |
|---|---|---|---|---|
| 本社・工場 | 〒424-0103 | 静岡県静岡市清水区尾羽 577-1 | TEL 054-364-5105 | FAX 054-364-2589 |
| 東京営業所 | 〒105-0014 | 東京都港区芝 3-24-7 芝エクセージビルディング 4F | TEL 03-5419-1601 | FAX 03-3455-5707 |
| 大阪営業所 | 〒530-0002 | 大阪市北区曽根崎新地 2-5-3 堂島 TSS ビル 4F | TEL 06-6457-1171 | FAX 06-6457-1185 |
| 名古屋営業所 | 〒460-0008 | 名古屋市中区栄 5-28-12 名古屋若宮ビル 8F | TEL 052-269-2931 | FAX 052-269-2933 |
| 盛岡営業所 | 〒020-0062 | 岩手県盛岡市長田町 6−7 クリエ 21 ビル 7F | TEL 019-623-9700 | FAX 019-623-9701 |
| 仙台営業所 | 〒980-0802 | 宮城県仙台市青葉区二日町 14-15 アミ・グランデ二日町 4F | TEL 022-723-2031 | FAX 022-723-2032 |
| 新潟営業所 | 〒940-0082 | 新潟県長岡市千歳 3-5-17 センザイビル 2F | TEL 0258-31-8320 | FAX 0258-31-8321 |
| 宇都宮営業所 | 〒321-0953 | 栃木県宇都宮市東宿郷 5-1-16 ルーセントビル 3F | TEL 028-614-3651 | FAX 028-614-3653 |
| 熊谷営業所 | 〒360-0847 | 埼玉県熊谷市籠原南 1 丁目 312 番地あかりビル 5F | TEL 048-530-6555 | FAX 048-530-6556 |
| 茨城営業所 | 〒300-1207 | 茨城県牛久市ひたち野東 5-3-2 ひたち野うしく池田ビル 2F | TEL 029-830-8312 | FAX 029-830-8313 |
| 多摩営業所 | 〒190-0023 | 東京都立川市柴崎町 3-14-2BOSEN ビル 2F | TEL 042-522-9881 | FAX 042-522-9882 |
| 厚木営業所 | 〒243-0014 | 神奈川県厚木市旭町 1-10-6 シャンロック石井ビル 3F | TEL 046-226-7131 | FAX 046-226-7133 |
| 長野営業所 | 〒390-0852 | 長野県松本市島立 943 ハーモネートビル 401 | TEL 0263-40-3710 | FAX 0263-40-3715 |
| 甲府営業所 | 〒400-0031 | 山梨県甲府市丸の内 2-12-1 ミサトビル 3 F | TEL 055-230-2626 | FAX 055-230-2636 |
| 静岡営業所 | 〒424-0103 | 静岡県静岡市清水区尾羽 577-1 | TEL 054-364-6293 | FAX 054-364-2589 |
| 浜松営業所 | 〒430-0936 | 静岡県浜松市中区大工町 125 大発地所ビルディング 7F | TEL 053-459-1780 | FAX 053-458-1318 |
| 豊田営業所 | 〒446-0056 | 愛知県安城市三河安城町 1-9-2 第二東祥ビル 3F | TEL 0566-71-1888 | FAX 0566-71-1877 |
| 金沢営業所 | 〒920-0024 | 石川県金沢市西念 3-1-32 西清ビル A 棟 2F | TEL 076-234-3116 | FAX 076-234-3107 |
| 京都営業所 | 〒612-8401 | 京都市伏見区深草下川原町 22-11 市川ビル 3 F | TEL 075-646-0757 | FAX 075-646-0758 |
| 兵庫営業所 | 〒673-0898 | 兵庫県明石市樽屋町 8 番 34 号大同生命明石ビル 8F | TEL 078-913-6333 | FAX 078-913-6339 |
| 岡山営業所 | 〒700-0973 | 岡山市北区下中野 311-114 OMOTO-ROOT BLD.101 | TEL 086-805-2611 | FAX 086-244-6767 |
| 広島営業所 | 〒730-0802 | 広島市中区本川町 2-1-9 日宝本川町ビル 5F | TEL 082-532-1750 | FAX 082-532-1751 |
| 松山営業所 | 〒790-0905 | 愛媛県松山市樽味 4-9-22 フォーレスト 21 1F | TEL 089-986-8562 | FAX 089-986-8563 |
| 福岡営業所 | 〒812-0013 | 福岡市博多区博多駅東 3-13-21 エフビル WING 7F | TEL 092-415-4466 | FAX 092-415-4467 |
| 大分出張所 | 〒870-0823 | 大分県大分市東大道 1-11-1 タンネンバウム Ⅲ 2F | TEL 097-543-7745 | FAX 097-543-7746 |
| 熊本営業所 | 〒862-0954 | 熊本県熊本市中央区神水 1-38-33 幸山ビル 1F | TEL 096-386-5210 | FAX 096-386-5112 |

お問い合せ先
アイエイアイお客様センター　エイト

（受付時間）月～金 24 時間（月 7：00AM～金 翌朝 7：00AM）
土、日、祝日 8：00AM～5：00PM
（年末年始を除く）

フリーコール 0800-888-0088

FAX: 0800-888-0099　（通話料無料）

ホームページアドレス http://www.iai-robot.co.jp

## *IAI America Inc.*

Head Office: 2690 W, 237th Street Torrance, CA 90505
TEL (310) 891-6015　FAX (310) 891-0815
Chicago Office: 110 East State Parkway, Schaumburg, IL 60173
TEL (847) 908-1400　FAX (847) 908-1399
Atlanta Office: 1220 Kennestone Circle Suite 108 Marietta, GA 30066
TEL (678) 354-9470　FAX (678) 354-9471
website : www.intelligentactuator.com

## *IAI Industrieroboter GmbH*

Ober der Röth 4, D-65824 Schwalbach am Taunus, Germany
TEL 06196-88950　FAX 06196-889524

## *IAI (Shanghai) Co.,Ltd.*

SHANGHAI JIAHUA BUSINESS CENTER A8-303, 808, Hongqiao Rd. Shanghai 200030, China
TEL 021-6448-4753　FAX 021-6448-3992
website : www.iai-robot.com

## *IAI Robot (Thailand) Co.,LTD.*

825 PhairojKijja Tower 12th Floor, Bangna-Trad RD., Bangna, Bangna, Bangkok 10260, Thailand
TEL +66-2-361-4458　FAX +66-2-361-4456


製品改良のため、記載内容の一部を予告なしに変更することがあります。
Copyright © 2014. Dec. IAI Corporation. All rights reserved.

14.12.000